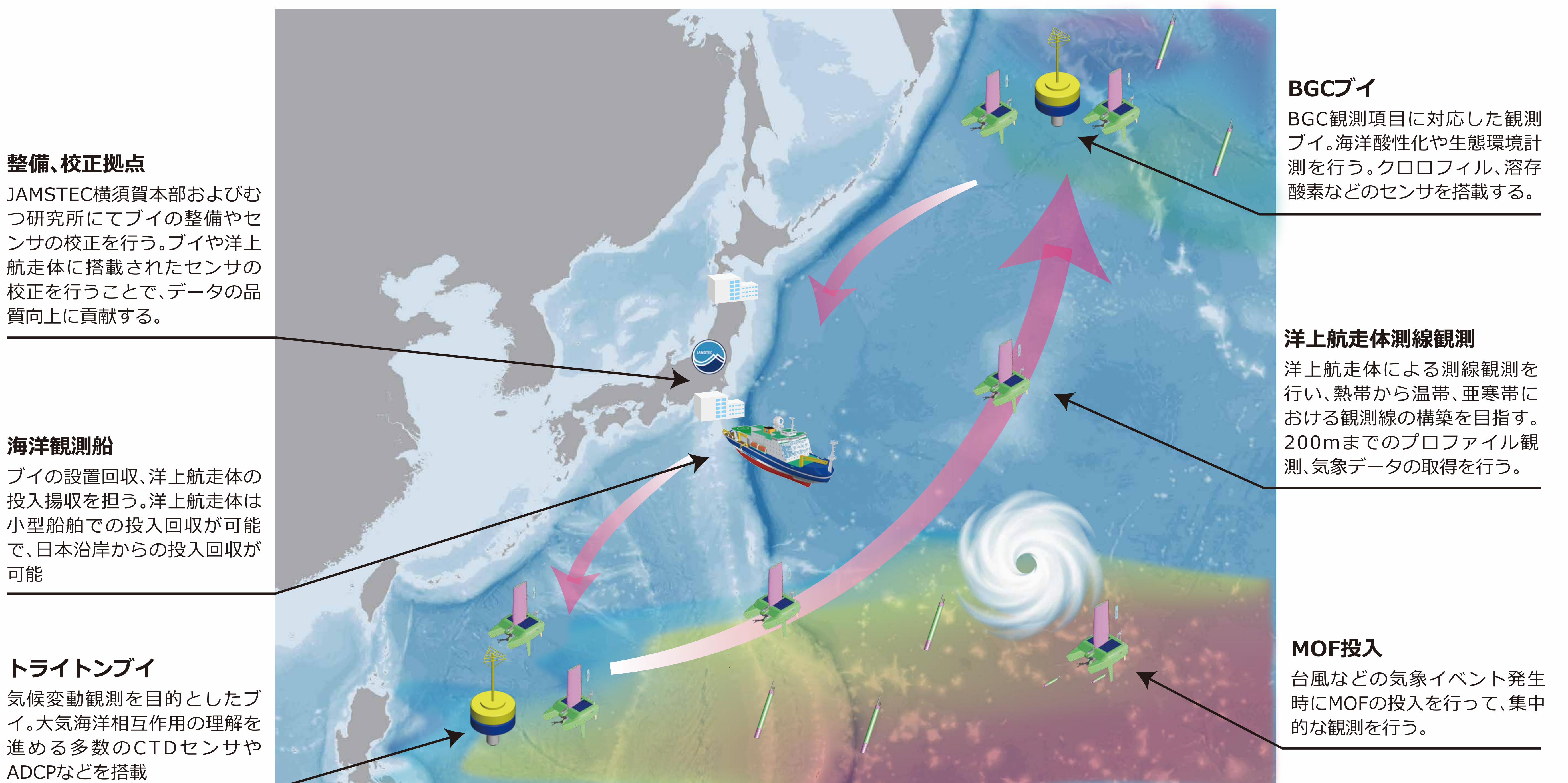


# 海洋観測の無人化、省力化に向けて 機動的海洋観測システムの開発

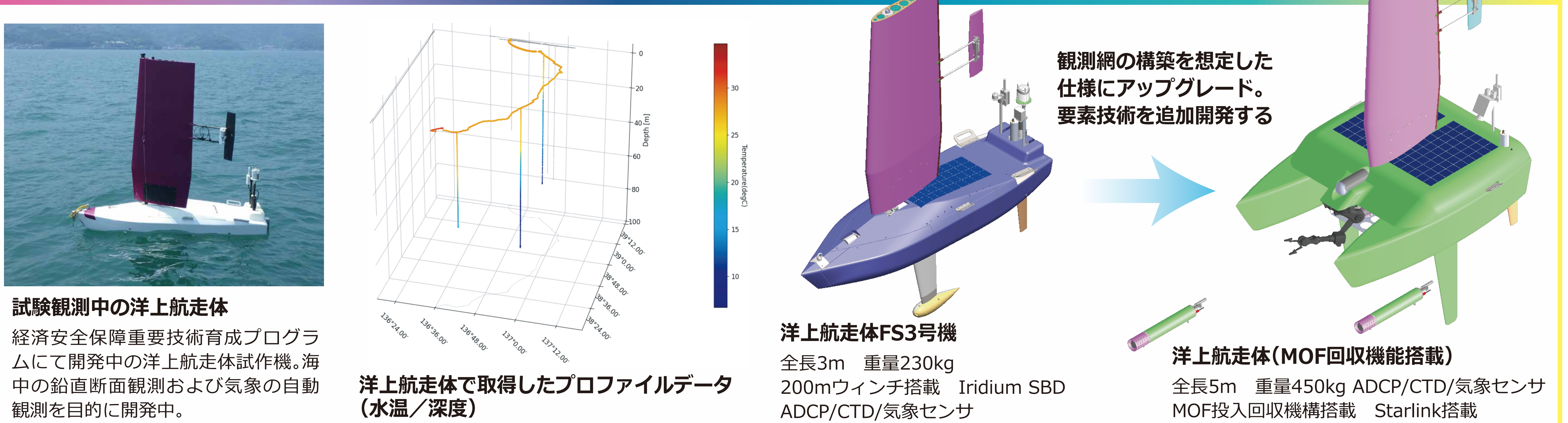
全球的な海洋構造の把握のために様々な海洋観測が行われており、Argo計画は観測におけるブレイクスルーとなった。また、様々なセンサーが開発され、生物地球化学観測網であるBGC Argo計画も進んでいる。一方で、Argoのような投棄型観測システムでは回収後の較正ができず、センサーの経時変化(ドリフト)に対する品質管理が十分ではないという課題がある。また、係留系や船舶観測にも機動性や連続性の制約があり、空間的・時間的に連続した高精度観測は困難である。そのため、海洋の熱収支や物質循環の理解、さらにはIPCC AR7などの国際的な政策立案への貢献に向けて、長期間かつ広域に観測でき、較正可能な高精度海洋観測システムの構築・実証が必要とされている。

## 長期間観測と詳細観測の両立を目指した観測網の構築

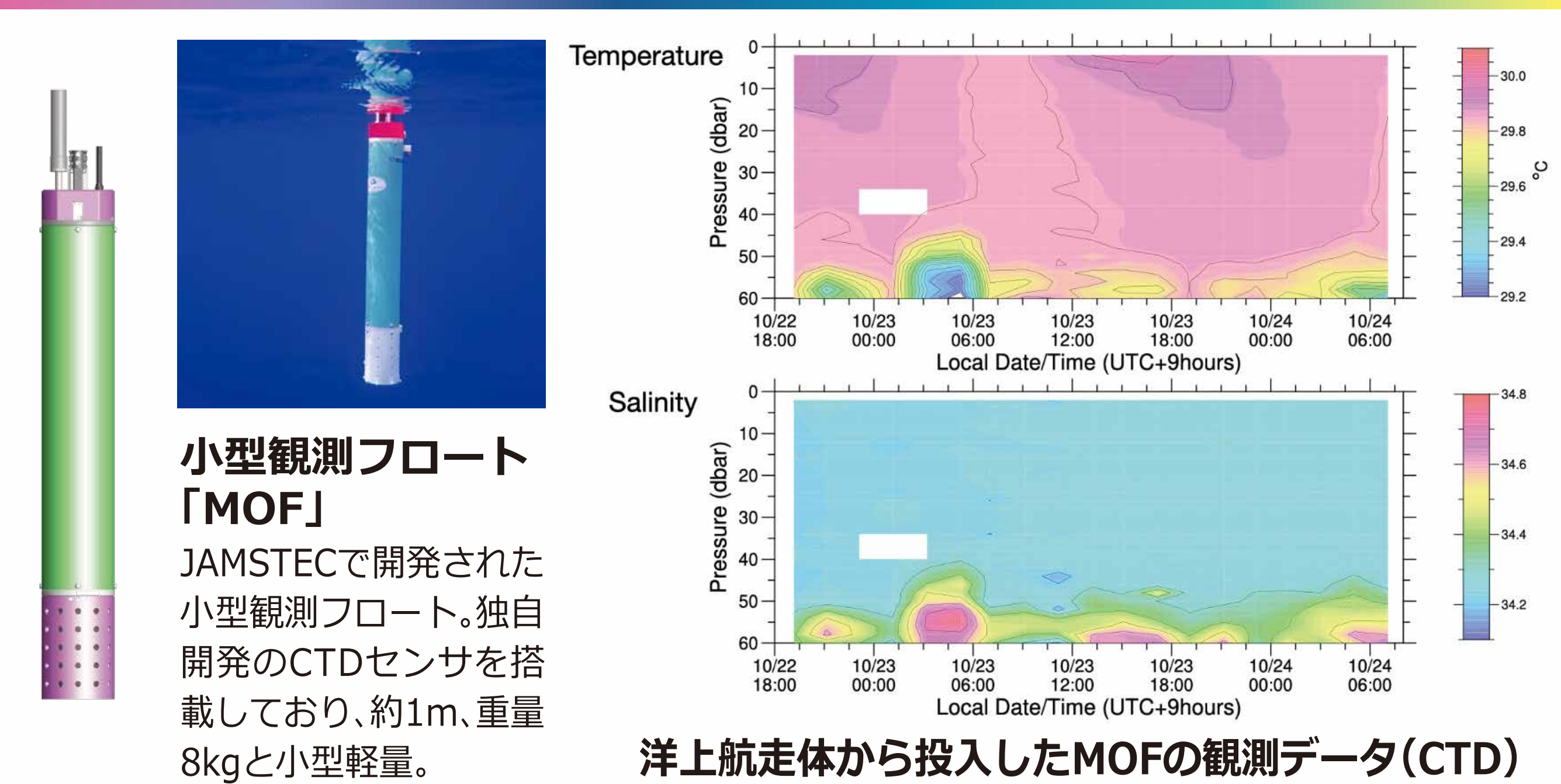
### 機動的観測システム構想図



### 風力推進ASV(洋上航走体)～観測網を構築するプラットフォーム①～



### 多目的観測フロート～観測網を構築するプラットフォーム②～



### 海洋観測ブイ～観測網を構築するプラットフォーム③～

